PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number :

57-107912

(43) Date of publication of application: 05.07.1982

(51) Int. Cl.

B60H 3/00

F24F 11/02

(21) Application number: 55-183289

(71) Applicant : NIPPON DENSO CO LTD

TOYOTA MOTOR CORP

(22) Date of filing:

23, 12, 1980

(72) Inventor : HARA KIYOSHI

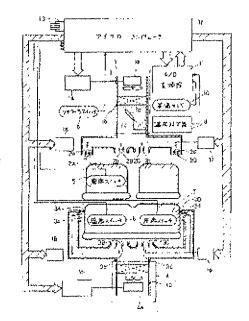
KOJIMA YASUSHI NABETA SADAICHI

(54) AIR CONDITIONING CONTROLLER FOR CAR

(57) Abstract:

PURPOSE: To permit a driver to obtain rapid cooled feeling, rapid warmed feeling, and stable air conditioning feeling through automatic selection by shifting the blowing-out direction from driver to other than driver, in the process in which the interior temperature comes close to a set value and is kept at the set value.

CONSTITUTION: The wind amount W for the deviation ΔT is obtained on the basis of the room temperature signal from a temperature sensor 10 and the set signal from a temperature setting device 9, and the operation amount S for an actuator groups is calculated from W. The operation amount S of an actuator 16 is instructed from a computer 12, and when the deviation ΔT and the operation amount S become large, changing plates 2s and 2b are in the broken line position, and a large amount of wind is blown-out towards driver through the front center



supply opening 2B and the side supply opening 2A for the air coming from an air conditioning unit 1. When the deviation ΔT reduces, also the operation amount S reduces, and the changing plates 2a and 2b approaches to the solid-line position, and the supply opening 2A is shifted towards the wind side, while the supply opening 2B is shifted towards the center, and also the wind amount reduces. Other changing actuators 17, 18 and 19 operate linkewise, and the wind operates effectively for passengers.

9 日本國特許庁 (JP)

① 特許出頭公開

◎公開特許公報(A)

昭57-107912

6)Int. Cl.³ B 60 H 3/00 F 24 F 11/02 鐵別記号

庁内整理番号 6968-3L 7914-3L

電公開 昭和57年(1982)7月5日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 8 頁)

砂自動車用空鍋制御坡價

Ø特 原 №55-183289

郊出 願 昭55(1980)12月23日

②発 明 者 原潔

刈谷市昭和町1丁目1番地5本

寬装株式会社內

⑩発 明 者 小島康史

刈谷市昭和町71丁目1番地日本

電發株式会社内

②発 明 者 鍋田貞一

刘谷市昭禄阿1丁目1番地日本

電波株式会社内

①出 驥 人 日本電装株式会社

刈谷市昭和町1丁目1番地

②出 願 人 トヨタ自動車工業株式会技

農田市トヨタ町1番地

仍代 理 人 舟理上 岡部隆

朔 斯 移

1 発験の名称

自動等用空節制學表的

2 特許勘求の範囲

自動車の事業内雇民を自機組供に近づけるよう に翻節製盤によって勧動された空気を事業内へ送 出する自動車用空融影器を繋にないて、

車銀行へ速出する輸動空気の飲出方限を、彩象 搭接者の方向を含む第1の収出方向と到車搭乘者 の方限を含まない第2の収出方向との陥で、変更 同能にした優更手段と、

軍途内偏度と目標施設との観察状況じて翻診炎 第字段の変更載を乗定し飲出方面を終しの飲出方 酸と第2の飲出方期との側で翻訳させる制鋼手段 と

を具備したことを特別とする自動準用型調動機 鉄幅。

3 豪島の部脇な疑衛

本発掘は自動脈の車室内への関係変換収出の乃 向を敦美させて駆逐内の登録を制機する身動単形

空斃射禦蹶敵に捌するものである。

総果、事態的が異菌状態であるような急冷要素 物には、同動車に拡張した搭乗者が台所番を供る ため自身で中央、生在側に設けた飲出口を切整鍋 整して自分の方向に治療を飲出させ、この後は事 室内温度が暫時低下してくると適格をを除くため 低接当たる治気を少なくするため中央、左右代数 付た飲出口を適度に切替額重して軍権内全体を登 額するようにしている。

たのような事態操作では、搭乗者が寒い、暑いと粉じてから、中央、 左右の飲出口を切替えているために、 持乗者にとつては安能した空轉状態を持るまでに時間がかかり、 またそのために残々軟低口切替を行なわなければならないという制量がある。

本発物は上記に動かて、単原内室筒における地 後時の貿別收出方向を密線構築の過程における単 載内値反と自動値反との動変に応じて制御可能な 新輪数据を提供し、システムが過数時から電温時 に至る側に乗員が受ける登勘フィーリングを好ま むい状態に胸部することを目的とするものである。 以下、特に全ての座場に構造する対象弱級者に 対して有効に作動するようにした本発術自動革用 空酸物種級盤の一実施例について認助する。

第1回は本発制の一隻駆傷を示す金体構収器で ある。

この第1個化おいて、1は空間ニニットで公知の空気の大統領より取歯内または事屋外よりの空気を動詞的に移入して速度するプロウモータ1 a 化よる送線空気を治却を治理をするエバボレータ1 b と、エンロン物が水を導入してその繋により送線空気を加熱遊場をするエバボレータ1 b と、エンロン物がはなせるヒータコアと、ニバボレータ1 b の過過器をはなりと一タコアと、ニバボレータ1 b の過過器をはなりと一タコアと、この動に導入する物合を翻載して動性数を行なりエアとソンメリンバ1 d むしょり 動風されている。2 b、2 C は m 中央飲品しまり、2 a、2 b は 個数式で 取りの飲料ののでし、2 a、2 b に る な である。 8 b 、5 C は 能力の飲用の飲用のののなり、8 a、8 b に る 微吹用口で、短節を更快に 6 a、8 b に る 微吹用口で、短節を更快に 6 a、8 b に る な 吹用口で、短節を更快に 6 a、8 b に る な 吹用口で、短節を要をある。

さし、 8 4 、8 4 を備えて単監門鉄衛の欧田方向 を開始えるものである。とれら欧路間には公園の ものと儲存に映出方摘を手動開動し換る変更カリ ルを動けてある。そして、値序央軟出幅2および 後準央 軟出口 8 における風商変更数解はそれぞれ 奥睺で示す勘慮から嵌縁で亦す勘度まで選続的に ・促散決めし得るように血転合在に支持され、飲出 万陶毅 更無敗を構成している。もはリャクーラム **ムットで、プロウモータイキとエバボレータイ**ラ などより転取されている。6、6、1は磁路スイ ツチで、それぞれ助手席、後左右、彼高泉に搗棄 海が粉色した的に関値して跳席性母を発症するも のである。るはリヤクッラスイツラで、運転縮額 蘭の計 松パネルまたは 後路歌員が執作できる位 編 に配数してあり、リャクーラを作動させる時に立 入されてリャクーラ指母を勤進するものである。 2 報報経順、7 競激出光線を必ずが多端時間は 6 **ネル窓は配散され染れかやニュワルにて希証の数** 肢を定めるものである。10は塞覇センサで、た とえる単縁的の角點パネルに設けられた単級的の

代変態度を検出するものである。11はアナログ 信号をディロタル信号に変換する4/D変換器で、 空温マンサミよりの返園信号、関接敵医数11よ りの設定信号を脳次ティンタル信号に変熱するも のである。

14、16はプロワモータ14、44の膨胀避 限をそれぞれ制御するモータ融制測路で、滞る症 に示すよりに、マイクロコンピニータ18よりの 症転速側をポサザインタルの指針信号を3をラ ツチ樹やバルス信号12りに配告してラッチする カツチ脚貼なりと、ラツチされたナインタル信号 をアナログ信号に設後するD/△変数指21と、 に此アナログ信号を増幅する場動圏断32とから 縁眠され、プロワモータの信転遊覧を倒断するも のである。16、17、13、19は動駒学数と しての変更アクテルエータで、それぞれ前中央飲 地口2の麻腐繁更数群28、2b、2g、2d。 歓取央駅他口ぎの転職変更散野88、8b、8g、 adを変更離動するものである。

これらの姿重アクチニュータは、それぞれなっ の験奥敵をコンピュータ12の指令により動物に 都勝するようはなわており、例えはアクチュエー タリもは変換数なるとまりを遺動して転動する。 **なして・変更数2 * 、2 bが確認位象にあるとき。 空鞠ニニフト1からの遊気の前中央牧出口2Bか** ら前左撃に陥つてつまり搭乘者に胸つて軟出され、 また複飲出口24からも御屋脇に向って炊出まれ る。父生アクチコエッタ10が作動すると、その 搾動無に応じて変更数28.20は敬敬位置から 実器位置への前の位置が規定され、実験位置では 柳欧出口24カちの欧出方商を座局側からウイン と例に変更させると飼験体产中央軟出口をおから も餡左右に削り欠単撇をははなくし染血のいない 平央方向へ軟出させる。他の髪更アクチョエータ 17 - 18 - 19 6 開縁に作転し、その作数観が

小さい(実験促散)と直接圏腐結散電は削り飲出 たのはとんどなく、作酸量が大きくなる(戦級企 数万向)に比例して歴席に向り飲出監が増加する。

集の図は飲更フクチスエータの構成を介すもので、マイクロコンピュータ12よりの作動車を示すディングルの新合格号12をそうツチする指令パルス12日に筋器してラツチするランチ 函路26 に、ラツチ まれたティンタン 低号をアナック 個号 に変換する ロ/ ム 教練器 2 6 と、 数 数 増 輪 製 2 7 と、 との 観 動 物 総と 7 に 作 動 盤 を 徐遠し つつ 観 数 物 総 8 で の 出 力 係 号 に よ 9 で に 8 も 6 続 と 9 の 設 更 2 を 、 8 も 6 続 と) の 設 更 2 を の 3 ま も 8 を 、 8 と 、 8 も 、 8 と 、 8 も 。 8 と 、 8 も 6 続 と) の 設 更 2 を の 3 4 も 6 続 と)

次は、上記報取役おいてその作動を集る乃選集 8 図れ示す改無権利的とともは転的する。

たの爺 4 図は細鉤グログラムによるマイクロコンピュータ 1 2 の金鉢の複葉販調を示す複葉流れ 翻、集 5 数目取 4 知中のフロワ連度的動物製サー

テンの幹細な演算機製を水す演集級れ関、第6数 は第4個中の欧田内店粉結演算ルーチンの詳細な 調算発型を示す演算機れ関である。まず、演摄処 過について齢的する。

今、この装盤を始また自動車において、エアコンスイツデ(図示すず)を投入すると、マイクロコンピデータを登けるグェッションスイツチ(図示せず)を介して再数パッテリより転離供給される表定化電影の路よりの設定化電圧の知識を受けて作動が数となり、数百ミリ砂(カガ)物度の局期にて剥削プログラムの損奪処準を実行する。

すなわち、総も内のスタートステップ100より新兵砲陸を納船し、初期就をルーテン20日に端んでマイクロコンピュータ)を内のレジスタ、カウンタ、ラッチなどを凝ね砂桶の開始に必要な初期状態にセットすることもに、マイクロスンピューター2代より開始される回然に初期散産信号を充してその回路を初期状態にセットする。そして、この初期設定後にフロウ強機制倒換費ルーダン80日に適む。

このプロリ練財制機関級ルーテン800では、 整盤センサ10よりの家園機局および態度散定器 9よりの設定信号に基づき、室歯と放定器の輸送 代対する監盤を求め、この監盤に対応させてプロ ロセータ1 まだよびリャターラスインテ8の殺人 時にはフロヤモータイルの歯秘感及を勧縮するための概算地理を実行し、次の歯段制制原線ルータ ン400に進む。

この選款制御消費ルーデン400では、窒息と 数定額との概逆に膨づき、エアミックスダンパは の動態角度制制、固示しないコンプレッサのかン、 オフ翻制、および内外気切裂ダンパの切替網数な ど研集を節軽するための名種版幹処理を実行し、 軟出力関熱動振算ルーテン500に進む。

この映出方向軟織論業ルーチン506では、室 たま数定温との無差、無寒スイツデき、6、7。 9 ヤクータスイツチBよりの前行状態に強つき、 衡中央映出口2の動向変更板能2 n、2 b、2 c、 2 d および参加央映出口8の股向変更板距3 c、 6 b、8 v、3 d の新瀬紫鑿転離のための存野物

特階略57~107912(4)

継を実行し、プロワ液像動物強素ルーチン800 にもどる。以後にのプロワ遊放制動酸集ルーチン 800から欧出方同結构医幹ルーチン500への 飯舞始均を製画用松の扇刺にて軌辺す。

次に、上記株選職弊におけるプロウ速度制動機 算ルーチン300の解離な精製処理を集る粉の展 無流れぬとともに転引する。

このプロの連続調算ルーテン800では、鑑度 入力ステッツ801よりその設立処理を開始し、 整理センサ10よりの鑑定信号がよび過度設定数 9よりの数定信号を4~り発機器11を介して期 次デイシタルの信号として入力し、観塞計算ステッツ802 では、施限入力ステッツ301にて入力した運転 エ・、設定機でのほより機能△年を△T=等で一てる の附級式にて必め、次の無重設立ステッツ808 に進む。はが、優差計算るテッツ808 に進む。はが、優差計算るテッツ802にで求め た輸送△単はマイクロコンピュータ18回取る数 におりる所定数据に記憶される。そして、風無数 ほステップ808では、偏添△工により際に亦す 特性的係により配置やモボめる。その特性的係はであってカウロンピュータ12の3の単純配配館は れており、解注人生の数値能間を探索し、その数 鉱輪距に対する直接側数の保敷を提出し、概証人で いかでも動動で表別して深める。そして、次の リャクーラ報定ステウブ80分に進み、リャグー ラスリンチの一ラ信号が発生している か否かを特定し、キャクーラ信号が発生している の内で出たしていない時にはその制定がイベス(100)になるが、リャ クーラ信号が発生していない時にはその制定がアー (NO)になって出力ステップ305に進む。こ の因力ステップ805では、風動観定ステップ 303にで取めた風動でに対応する指令信号をマー タ軸動御路14のみに発し、プロマ遮皮網路回路 ルーチン300の演算処理を終了する。

能力・節配り当クーラ物定スタップ808の程 距が1 28の時には低力ステップ808に返去・ 繊維設定スナップ808にて家れた無無物に別的 する指令保管をサーク転動値転14、18の両方 に発し、プロリ連度粉翻筒製ィーテン800の部

無処理を終了する。

次は、収出力的機器選集ルーチンも 0 0 の発起な損害处理を能 3 因の複雑流れ過とともに洗明する。

この歌出方向約鍾涓無ルーチンちりのでは、傷法人工に応じて無倫医史教物をも、2 b、2 c、2 d、3 e、8 b、3 c、8 dの便能を設定する。まず変更被群成職設定ステンプもり1において、額に承す特性関係より前距敦安フクチニエータ18 で19の作動金を求める。この特性機長は、副無甲・4 Wを釈釈曲録であり、編集データ Wを汎用して、8 二五(W-C)の計算によって舞出する。ただし、五は比例定数、Cは数小遊園東Wのに信益する定数である。

ここで、 △丁が大きい制作動量をも数大値となり、 風向変更数はその映出方向を削近の数縁位置
のごとく匿籍方期に集中した映出方面となり、△丁
か小さい制作動業をは最小値をも何となりが出方
同は前途の実験位置のたとく医療方向をほぼ激けた飲出方向となる。

各アクチュエータ16、17、18、19のだ 酷は、まず助子感方向数型判定ステップ508に おいて、助手續に設けた些席スイツチをより速席 復移が発泡しているか蓄かを削足し、腰船衛骨が 強速シていない野はその難足がNOとなり、激転 蛇族出数合ステップSD4に誰み、解茫△TR応 もで上駆スチップ501で求めなストャークもを 後をべく運転的アクチュエータミリに指令信号を 発しられを解糊し、左後昭为雨吹出刺鯨ステップ 5 U B へ遮む。一方動拳略方向軟出判定ステップ 502の制能が半点8の時代は、運転症及び助手 恋駅国指命ステップ503へ進み、運転船及び助 季楽のアクチュニータ16、17に指令信号を発 し、毅然△単に応じた作動数8を応じるようアク チニエータ16、17を転動し、左桜橋方成飲料 鞭乳スケッサミドらへ強む。

この左枚貼力的軟出物能スナツブももBでは鉛 錠スイツチもより鑑確信管が発生しているか否か を物定し、影確化学が発生していない時にその物 定がNOとなり、ステップもリモで圧鉄線アクチ ユエータ18には歌小姫8のを出力し、右後昭方 瞬敗出物定ステツブ50名へ逃む。一方、 判定が 1 28の時は、 左後宿飲出新会ステツブ507へ 誰み、 左後期のアクチュエータ18に指合信号を 発し、 論整△でに石とた作動艦8を坐じるようア クデュニータ18を動動し、 右後黙芳同欧出特定 ステツブ508へ進む。

この指後原方論較出判定スケップ 6 8 8 では、 職席スイツチェにより監監 個督が発症しているか 否かを制定し、健務報告が発症していない時代は その制尿がNOとなり、 在後緒万向 収出指令ステップ 6 0 9 へ進み、 在後端のアクチュエータ 1 9 を離断し欧田万向制 に共れ数小作動無8 0 を生じさせるよう指令保持 を発し、アクテユニータ 1 9 を離断し欧田万向制 機構製ルーチン 6 0 9 砂鉄製造機を軽了する 在 被席屋務化智が発生している例には、 約定はYLB となり石後密欧田提合スケツ製 6 1 4 へ進み、 ア クゲニエータ 1 9 化粉食信号を発し輸送△丁に配 じた作動機8 を生じるよかアクテユエータ 1 9 を 転転し、 欧田万向制作機器ルーテン 5 0 0 の加動

無いは数大の約878州/トになる。そして、次のリャターラ報信ステップ804代落むが、この終リャクーラスィッテ8を致入しているとその特定が下下8になり、出力ステップ808に進んで前記求めた無意が、すなわち約870州/トに対応する指令信号をモータ転動回船14、18比発し、ブロク液度約割延鼻ルーテン800の3億の振動処理を転了する。従つて、ブロロモータ14位在巡回転される。

そして、次の趣度制御護禁ルーテン400に進み、その間の機差△単に窓応してエアミックスダンパ14の開始無限を制御し、コンプレツサをオンして治療を飲出させるための調解処理を実行し、次の状出方向制御選集ルーチン500に直む。この飲出方側制御選集ルーチン500では、まず展開発失板得但監察はステップ501にで決められる作動無に、無差△単が5でひ上の相であるため、最大の20歳になる。

そして、次の助手棺乃梅軟磁物超ステップ 502 に渡むが筋手路は架段が躊躇しているためはその 処理を終了する。

次に、欄々の状態における窓鶴船節の全体作動 を順次説的する。

ます、英屋内温度が設定態度よりも50以上高いような単途内製塩状態時に8人の頭面が2の車 無の動席に搭乗した時について観影する。2のと き、単塩内器温状態であるために連転開始と同時 にエアコンスイツデを投入すると、宏定化電源回 無より安定化を圧が供納されるマイクロコンピュー ま12が作動状態となる。そして、第8回のエター トステップ100よりその頻繁処理を開始し、初 動数にルーチン20%に流んで各種抑制設定を行 なつた後にプロツ盤脱銅師変撃ルーチン300に 進む。

このフェク速度制和個臭ルーテン86りでは、 塩配入ガステップ801にて整備りて、放送過半8 を入力し、細型酵臭ステップ808に遊んで輸売 ム軍を染める。このとき、郵屋門が綺麗駅離であ るためにその輸発ム単はもで以上の壁になる。後 つて、次の飢暑数定ステップ308にて次かる触

刺深が X B B になり、運転腐敗び動學課飲出結合 ステップ B B B K 遂んで、アクチュニータ 1 5 c 物 令 信号を発じ、各々 2 0 単心ストローク になるようアクテュエータを報動させ、連転扇灰 ひ動手店に最中的に無を吹出させる。

次に在報席方開欧出転記ステップ 5 0 5 へ遊むが乗員が離 窓 2 人であるため、 物定は N O となり、 次の指接痛 万向駅出物定ステップ 5 0 8 へ 恋むが 織しく 判定は N O となり、 杏々 左・ 右後席 万向駅 海一定报告ステップ 5 0 6 、5 0 8 へ 恋んで、 アクテユエータ 1 8 、 1 6 化配小作動 割 5 0 の 指令 転移を造り、 リャクーラの 作動にかかわらずり ヤクーラの駅 加を 佐路を 遊けた 万両とするように アクケユエータ を離職させ、 欧田 万両 制御資料ルー かし 6 0 8 の 1 個の 確算 処理を終了してプロク 選 管理部 極 至 1 ーテン 8 0 4 ほこ 5 た 2。

以後、このプロリ連貫論部版製ルーチン300 カ与軟出方 随期調査製ポルーチン500への模型経 適を製器の知の動動にて輸送するとにより、事中 失敗出口をせにおける路線影密物器を与を連転器 方向は、脳両変更較断2 4 を助手幕方向にし、プロフモータ 1 1 の載大面配による最大陰風を選記 席と勧挙勝万的に飲出して基章数出による形容を 行なり。なお、リヤクーラからの数出は響である。

その数、単氢円塩度が物次低下して股定型との 輸送からでよりも低くなると、プロフ速度輸卸機 海ルーチン800における風無酸定スタップ 808 化て求める風量がが輸次小さくなる。能でで、車 室内への冷血吹出量は耐吹少なくなつていく。そ れと我に無路影更板對位側の作動量86数大値から 施次小さくなるととによつて、集中欧側から、 その飲出方向を称々に無限を挙げるように変化さ せていく。そして、単範内衛民でよと数定論です。 との個差△でからで以下になると無難がは対小の ちのの抑制量も対小面をの(約4年)となり、映 はに面投助をほどんと与りるととなく事業内金体 の独議を行なう。

なお、多人あるいは4人の薪乗時には、リャター ラスイツチ8の数入により能感促臨に急じ、鉄箱 駅租方偏を最間発更複解3 * 、 8 6 , 8 0 , 8 d により、動席と関棒に勤節がなまれる。

まるに、認動空気軟色を対象格繁素の方的にませる集中軟出は単窓内高臨時のみでなく、単窓内 低温時にも行なわれる。すなわら、ステツブ 801 に示される特性関係により事象内を皮が較定益よりも附定的既差以上他い時には、機風が対象接筆 者の方向に禁中して軟組される。

なお、本発的は上述の実施的は最られるもので はなく次のような姿形を付加して実施することも できる。

(1)上配実践機のように複製している金での極楽 者に対して集中飲出と魚体収出との面で軟出方 商を連続開節するほか、特別の格乗者、例えば 単転者に対する敦出のみ本発動を雇用し、他の 数15に関しては福乗者の手動製能が可能なよう に公知の季點切替核構を終わしてもよい。

漆空麓ユエットしは上脚繁複的のようはいわゆ るエアミックス盤のものを使用するはか、エバ ホレータとその下流に配露したヒータコアと、

そのセータコクを適るエンシン協調水の動を顕 鯔する抑集棒とからなる。いわゆるリセート堅 のものを使用してもよい。

倒極策智方向への攻出繋が空温の設定化とさら に比約して減少する構合について还べたか、と れを股階的に行つてもよく、スクップ変化させ でもよい。せた監監が所定の変定額線に強進し たとき、設型アクダユニータ16~19に飲み に致化する作動量を示す指令信号を作り出し で与え、設実被2×~2点、34~34を動か すまうにしてもよい。

少上のでとく本発病は、鑑益が設定温に近ついてゆく過数時から、海炭精鋼により短慮が設定進 に解粉される準常時にわたつで、軟部方面を拡棄 智方斜から指験者以外の方剤へと変化させること により、振気層に対して急胎を目には急駆激だよ び安定した空跡形を自動的に連釣して与えたると いう使れた効果がある。

4銭頭の簡単な観り

第1囚は御難賜の一実施例を示す金御職抵陶,

群る総は第1包中のモーケ戦戦回路総14,16 の詳細解成例、類な四は約1的中の教更アクテユ エータ16,17,18,13の詳細構成例、能 4個は新1額中のマイクロコンピュータの動物プログラムによる金体の編集機関を外で従具別れ処。 競る調は期く箇中のプロク速度制御園算ルーテン の詳細な健康機理を示す演算流れ版。動る版は集 4個中の飲出方向影響演算ルーテンの詳細な演算 機動を示す演算流れ版である。

1…空胸ユニット、8m、2b、2c、2d、 8m、8b、ac、8c、炭更予段を模成する無 頭髪更板割、4…りャクーラユエツト、日…佐原 枚定割、10…麻倒センサ、18、18、11、 13、13…綱和手段をなすマイクロコンピュー ク(12)と変更フタチユエータ。

